

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES  
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
23. Oktober 2003 (23.10.2003)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
WO 03/086715 A1

(51) Internationale Patentklassifikation<sup>7</sup>: B25J 9/04, 9/10

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP03/00572

(22) Internationales Anmeldedatum:  
22. Januar 2003 (22.01.2003)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:  
102 16 435.5 12. April 2002 (12.04.2002) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von  
US): WITTENSTEIN AG [DE/DE]; Walter-Wittenstein-  
Strasse 1, 97999 Igersheim (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): KONSTAS, Georgios  
[GR/GR]; 10 Ippokratous 10, GR-153 44 Kantza (GR).

BÜSCHER, Konstantin [DE/DE]; Steigerwaldstrasse 23,  
97999 Igersheim (DE).

(74) Anwalt: WEISS, Peter; Zeppelinstrasse 4, 78234 Engen  
(CH).

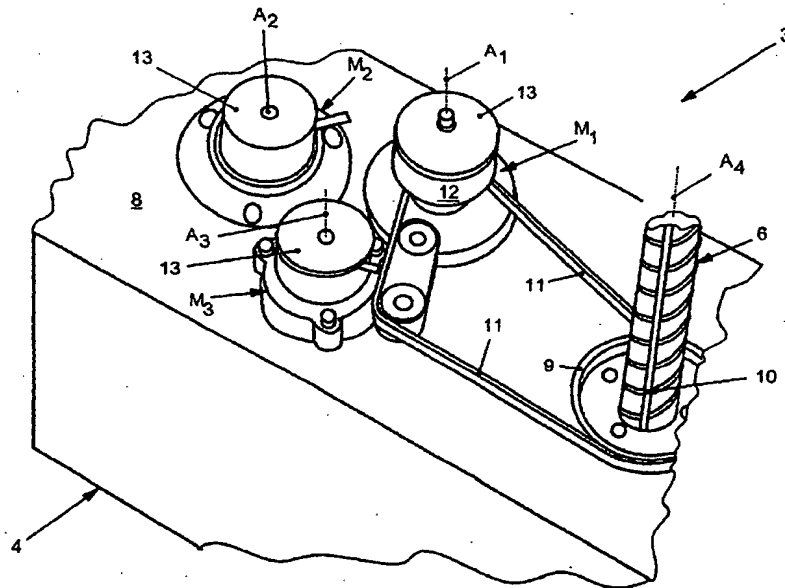
(81) Bestimmungsstaaten (national): AE, AG, AL, AM, AT,  
AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR,  
CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH,  
GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC,  
LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW,  
MX, MZ, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG,  
SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VN,  
YU, ZA, ZM, ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (regional): ARIPO-Patent (GH,  
GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW),  
eurasisches Patent (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ,  
TM), europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE,  
DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: ROBOT ARM HAVING AN INTEGRATED DRIVE DEVICE

(54) Bezeichnung: ROBOTERARM MIT INTEGRIERTER ANTRIEBSEINRICHTUNG



(57) Abstract: The invention relates to a robot arm (4) that comprises an integrated drive device for a robot (R) and is operatively connected to a main drive (1) via at least one arm (2). The robot arm (4) comprises a number of drive motors (M<sub>1</sub> to M<sub>3</sub>) for rotating the robot arm housing (5) and for driving a quill (6).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 03/086715 A1